```
11/39/1
DIALOG(R) File 345: Inpadoc/Fam. & Legal Stat
(c) 2002 EPO. All rts. reserv.
8839397
Basic Patent (No, Kind, Date): JP 1208290 A2 890822 <No. of Patents: 002>
Patent Family:
                 Kind Date
                                 Applic No
                                              Kind Date
    Patent No
                                             A 880216
                                                          (BASIC)
    JP 1208290
                  A2 890822
                                JP 8833117
    JP 96025501
                  B4 960313
                                JP 8833117
                                              Α
                                                   880216
Priority Data (No, Kind, Date):
    JP 8833117 A 880216
PATENT FAMILY:
JAPAN (JP)
  Patent (No, Kind, Date): JP 1208290 A2 890822
    TWO-FRONT WHEELS SUSPENSION DEVICE AND STEERING DEVICE FOR SADDLE TYPE
      VEHICLE (English)
    Patent Assignee: KAWASAKI HEAVY IND LTD
    Author (Inventor): KUROKAWA NOBUHIKO; TANI TOSHIAKI
    Priority (No, Kind, Date): JP 8833117 A 880216
    Applic (No, Kind, Date): JP 8833117 A
                                            880216
    IPC: * B62K-005/08; B62K-005/00
    JAPIO Reference No: ; 130514M000088
  Language of Document: Japanese
Patent (No, Kind, Date): JP 96025501 B4 960313
    Priority (No, Kind, Date): JP 8833117 A 880216
    Applic (No, Kind, Date): JP 8833117 A 880216
    IPC: * B62K-005/08; B62K-021/00
    JAPIO Reference No: * 130514M000088
    Language of Document: Japanese
```

7

File 347: JAPIO Oct 1976-2002/Apr(Updated 020805)

(c) 2002 JPO & JAPIO

\*File 347: JAPIO data problems with year 2000 records are now fixed. Alerts have been run. See HELP NEWS 347 for details.

12/5/1

DIALOG(R) File 347: JAPIO

(c) 2002 JPO & JAPIO. All rts. reserv.

02910690 \*\*Image available\*\*

TWO-FRONT WHEELS SUSPENSION DEVICE AND STEERING DEVICE FOR SADDLE TYPE

VEHICLE

PUB. NO.: 01-208290 [ JP 1208290 A] PUBLISHED: August 22, 1989 (19890822)

INVENTOR(s): KUROKAWA NOBUHIKO

TANI TOSHIAKI

APPLICANT(s): KAWASAKI HEAVY IND LTD [000097] (A Japanese Company or

Corporation), JP (Japan)

APPL. NO.: 63-033117 [JP 8833117]

FILED: February 16, 1988 (19880216)
INTL CLASS: [4] B62K-005/08; B62K-005/00

JAPIO CLASS: 26.2 (TRANSPORTATION -- Motor Vehicles)

JOURNAL: Section: M, Section No. 894, Vol. 13, No. 514, Pg. 88,

November 17, 1989 (19891117)

#### ABSTRACT

PURPOSE: To reduce steering force by steering a front wheel via the first and second steering axis having a handle bar on the upper end and rotatably supported in a nearly vertical direction to the suitable part of a frame.

CONSTITUTION: The vertical motion of a front wheel 15 or 16 at the time of traveling is conducted in the condition where the motion is regulated by the vertical motion of the tip part of an upper and lower pair of swing arms 10, 11 and 12, 13 composing parallel links. The front wheel 15 or 16 makes the vertical motion in the nearly vertical direction in the fore and aft direction of a body (on the vertical plane in parallel to the body center plane N). The shock at that time is buffered by the elastic action of a suspension unit 21 or 22. Moreover the shock applied to the wheel 15 or 16 from the road surface when traveling or the vibration of the wheel 15 or 16 is absorbed with a second steering axis 6, and less applied to the handle bar 5 at the upper end of a first steering axis 2. Consequently steering force is reduced.

(11)特許出書公告番号

特公平8-25501

(24) (44)公告日 平成8年(1996) 3月13日

(51) Int.C1.4

始別配号 广内整理者号

 $\mathbf{F}$  1

技術表示循所

B62K 5/08 21/00

間求項の数1(全 5 頁)

(21)出職番号	特顯昭63 - 33117	(71) 出題人 9999999999
(0.7,000,000		川崎富工疾病式会社
(22)出層日	昭和63年(1988) 2月16日	兵庫原神戸市中央医東川崎町3丁目1番1
		号
(tb)公開書号	特丽平1-208290	(72) 発明者 黒川 信彦
(43) 公開日	平成1年(1989)8月22日	貝拿集明石市川崎町1番1号 川崎重工業
	TM1 T T10000 0 7100 P	族式会社明石工場内
		(72) 発明者 谷 敏明
		兵庫県明石市川崎町1番1号 川崎重工業
		核式会社明石工場内
		(74)代理人 弁理士 烏巣 実
		(Wild Man Man
		海童官 超井 進
		(50)参考文献 特開 昭61-220883 (JP. A)
		実施 和E4-141843 (JP, IJ)
		\$6公 \$241−15969 (JP, B1)
		特公 昭41-15969 (JP, B1)

# (64) 【発明の名称】 騎乘型車間の前一輪艦架及び機能装置

1.

## [特許請求の範囲]

【調水項1】フレームの前端に、第2操舵軸を略垂面方向に回動自在に支承し、前記フレームの、前記第2操舵軸より後方に、第1操舵軸を略鉛直方向に回動自在に支承し、この第1操舵軸の上端にハンドルバーを一体回転可能に取着し、

前記フレームの前端中央下部の両側に、上方視し字状の上下一対のスイングアームを、それらの雑端部でそれぞれ中体中心回に直交する水平な極軸により枢着して各スイングアームの先端側を上下方向に揺動自在にかつ後方へ延出し、前記両側方の上下スイングアーム先端部間にナックルアームをキングピンを介しそれぞれ略垂直な軸を中心にして水平原回目在に枢著すると共に、各ナックルアームに前輪を回動自在に軸支し、前記両側方のうらの一方のスイングアームと前記フレームの屈曲部付近間

#### に、懸架ユニットを張設し、

前記第1操舵軸の下端に車体中心面の側方に張り出して第1オフセットレバーを固設し、前記第2操舵軸の上端に車体中心面の側方に張り出して第2オフセットレバーを固設し、両オフセットレバーの先端和間を第1タイロッドにより似支連結し、前記第2操舵軸の下端に車体中心面の両側方に張り出して第3オフセットレバーを高設し、この第3オフセットレバーの両端部と前記ナックルアーム水平部の先端部間を、それぞれ第2タイロッドを介して連結し、この第2タイロッドおよび前記上下のスイングアームを、それぞれ側方より見て相平行する平行リンクに構成し、前記第1操舵軸および前記第2操舵軸を介して、前二輪を操舵するようにしたことを特徴とする騎乗型車両の前二輪懸架及び操舵装置。

【発明の詳細な説明】

(産業上の利用分野)

との発明は不整地走行に奸迫な前輪が二輪で後輪が二 輪又は一輪の騎乗型車両に係る、独立懸架式の前二輪懸 架及び操舵装置に関するものである。

#### (従来の技術)

この極の騎承型車両における独立懸架式の前二論懸票 決量としては、一般にダブルウィッシュボーン方式やストラット方式が採用されている(例えば、実開昭62-128 989号)、これらの方式はいずれも、ナックルアームを 介して前輪を文持する両側のスイングアームの基端枢軸 が車体の前後方向に配置されており、前輪の上下動時に 各スイングアーム先端部(前輪の支持部)は、軍体中心 面に直交する鉛面卸上で上下方向に採動する。

生た、上記のような前二職職祭装置を備えた粉乗型車両における前二輪操舵装置としては、一般にハンドルバーを有する操舵軸の下場間と両側のナックルアームとをリンク機構により直接連結し、ハンドルバーを車両の進行方向に回転することにより前二輪を操舵する機造のものが採用されている。

## (発明が解決しようとする興願)

上記した従来の魅惑装置によると、前輪が上下動する 限、両側の前輪はそれぞれ単体の中央部を支点として、 車体中心面に直交する鉛直面上で上下方向に移動するため、前輪が上下動する度にトレッドやキャンパーが変化 する。

また、上記した従来の操舵装置では、前輪が上下動する際、ナックルアームおよびリンク機構を介して操舵軸上端のハンドルバーに、路面からの衝撃が直接伝達されるため、運転者自身がハンドルバーを固持してその反力を受け止めながら、操舵している。

この発明は上述の点に塞みなされたもので 前輪が上下動してもトレッドやキャンパーの変化がなく、また前輪に対する路面からの衝撃がハンドルパーには作用したくく、操舵力も低減され、不整地走行用に使用される騎乗型車両の前二輪懸深及び操舵装置を提供しようとするものである。

## (課題を解決するための手段)

上記した目的を運成するためのこの発明の要旨とするところは、 a) フレームの前端に、第2 操舵軸を略垂直方向に回動目在に支承し、前記ソレームの、前記第2 操舵軸より後方に、第1 操舵軸を略鉛直方向に回動日在に支承し、この第1 操舵軸の上端にハンドルバーを一体回転可能に取着し、b) 前記フレームの前端中央下部の両側に、上方視し空状の上下一対のスイングアームを、それらの基端部でそれぞれ更体中心面に直受する水平な枢軸により枢電して各スイングアームの先端側を上下方向に揺動自在にかつ後方へ延出し、前記両側方のスイングアーム先端部間にナックルアームとキングピンを介しそれぞれ略垂直な軸を中心にして水平旋回自在に極致し、も共に、各ナックルアームに前輪を回動目在に軸支し、

前記両側方のうちの一方のスイングアームと前記フレームの屈曲部付近間に、懸衆ユニットを張設し、c)前記第1操舵軸の下端に車体中心前の側方に扱り出して第1オフセットレバーを固設し、前記第2操舵軸の上端に車体中心面の側方に張り出して第2オフセットレバーを固設し、両オフセットレバーの先端部間を第1タイロットにより枢支連結し、前記第2操舵軸の下端に車体中心面の両側方に張り出して第3オフセットレバーを固設し、の第3オフセットレバーの両端部と前記ナックルでして連結し、この第2タイロットを前記ナックルではないではないである。それぞれ側方より見て相平行する平行リンクに構成し、前記第1操舵軸をよび前記第2操舵軸を分して、前二輪を操舵するようにしたことである。(作用)

この発明の前二輪無無及が操舵装置によれば、前輪が上下動する際、スイングアーム先端部の前輪支持位置が 車体の前後方向(単体中心面に平行な鉛値面)に沿って ト下し、前輪はそのスイングアーム先端部の上下動に規 制されるので、トレッドやキャンバーが変化せずほぼ一定に保たれる。前輪の上下動に伴ってナックルアームの 中間部が第2タイロッドで押されたり或は引っ張られた りすることがない。スイングアームのブレーム枢文点が 前二端の前方に位置するので、前二輪の直後方にエンジンなどを搭載できるスペースを確保でき、設計の自由度 が増す。また、前輪に対する路面からの簡繁や前輪の振 動は、その大部分が第2接輪軸で吸収され、第1級船軸 上端のハンドルバーには直接作用したくい。

# (実施例)

30

以下、この発明の実施例を図面に基づいて説明する。 第1図は騎乗型車両の一部を省略した前方視図、第2 図は第1図の一部上方視図、第3図は第1図のIII-III 線失視図である。

これらの図面のうちの第3回に示すように、騎乗型車 両又のフレー人1が、後述する第1選択軸2か配置された 返車以の前部中央より前方へ延設され、更にくの字状 に下方へ屈曲して延設されている。第1回および第3回 に示すように、前記フレーム1の後側上部に、ヘッドパイプ3が略鉛直方向に固着され、このヘッドパイプ3を 賃通して前記第1操舵軸2がベアリング4により回動目 在に支承されている。第1級舵軸2の十端には、ハンドルバー5が一体回転可能に取着されている。

前記フレーム 1 の削端上部に、ミドルパイプ7 が鉛直 方向に固着され、このミドルパイプ7 を意通して第2 換 舵軸 8 がペアリング 8 により回動自在に支承されてい る。

前記フレーム1の前端下部の両側に、第1図及び第2 図に示すように、上方視1.字状の上下一対のスイングア ーム10.11および12.13が、その基盤部でそれそれ事体中 心面Nに直交する水平な揺軸10a.11aおよび12a.13aによ って枢着され、各スイングアー人10,11および12,13の先 端側が上下方向に揺動自在に後方へ延出されている。

用1回に示すように、前輪15%よび12は、それぞれナックルアーム17%よび18に回動自在に軸交され、各ナックルアーム17%よび18が、前記スイングアーム10,11%よび12,13の先端部間にモングビン12%よび20を介し略垂直な軸を中心にして水平旋回自在に枢蓋されている。前記各ナックルアーム17%よび18は、それぞれアームト場側が車体中心面Nの方向に延設された水平部17%おび18aを有する。また、前記両側のアッパー側スイングアーム10%よび12の中間部と前記フレーム1の屈曲部付近間に、ショックアブソーバなどの懸架ユニット21%よび22が張設されている。

そして、第1図および第2図に示すように、第1級能軸2の下端に単体中心面Nの右側方に張り出して第1オフセットレバー31が固設され、また、第2級能軸6の上端に重体中心面Nの左側方に張り出して第2オフセットレバー32が固設され、両オフセットレバー31,32の先端部間は第1タイロッド33により両端のロッドエンド33a,330を介して連結されている。

質に、第2級範輪6の下端に市休中心面Nの両側方に 張り出して第3オフセットレバー34が回設され、この第 3オフセットレバー34の両輪部と削配ナックルアーム水 平部17aをよび18aの先端部間は、それぞれ第2タイロッ ド35ねよび36により両端のロッドエンド38a,35bをよび3 6a,36bを介して連結されている。

ところで、本実施例では、第3図から明らかなように、ナックルアーム18に対する第2タイロッド30の先続側および上下一対のスイングアーム12,13の各極支点A,8,Cは、側方より見て同一庭線P上に位置し、また、第2タイロッド36の基端側極支点Dおよびフレーム1前端下部に対する一対のスイングアーム12,13の各極支点E.Fは、前記直線Pに平行な同一直線Q上に位置し、更に、第2タイロッド36がよびスイングアーム12,13は、それぞれ側方より見て相半行しており、いわゆる平行リンクを構成している。このため、走行時に前輪16が上下動しても、その上下動に伴ってナックルアーム18の中間部が第2タイロッド36で押されたり取は引っ張られたりすることがなく、したがってナックルアーム18(前輪16)の方向が変わることはない。

上記談明は石側の前端16亿関するものであるが、左側の前輪15亿ついても全く同様である。また、本実施例では両側のスイングアーム10,11及び12,11の先端(前二輪の支持部)側を車件の後方へ延出して、前二輪15站上び10の直後方にエンジンなどの搭載スペースを設けたが、スイングアー人10,11及び12,13の先端(前二輪の支持部)側を車体の前方へ延出することも可能である。

なお、 験楽型車両Xは、 図示していないが、 第2図に おいて前記第1操能軸2から後方にフレームが延設され ており、 その延設されたフレームの後端部に後輪が二輪 又は一幅設けられており、また前記前輪1543よび16と後輪の略中間位置のフレーム上にシートが配備され、更に前輪1543よび16の後方にエンジンや電弧品などが搭載された、公知の構造からなる。また、第1関中、15c.16cは前輪15,16のタイヤ、15d,16dはホイール、15e,16eはブレーキディスク。15f,16fはキャリバーである。

次に、上記した実施例について前二輪の懸架装置および操舵装置の作動態様を説明する。

第2図において、遅転者が進行しようとする方向〈例 えば右側)ヘハンドルバー5を回転させれば、第1掛舵 軸2が時計方向に回転すると共に、第1機能軸2ととも に第1オフセットレバー対が時計方向に回転する。同時 化、第1タイロッド33化より役方へ引っ張られて第2操 舵軸6上端の第2オフセットレバー3Zが第2操舵軸6と ともに反時計方向に回転する。また同時に、第2操能軸 8下端の第3オフセットレバー31も、第2操舵軸6とと もに反時計方向に回転する。との第3オフセットレバー 34の回転に伴って、左側の第2タイロット35が後力に押 されると共に、第3回に示すように石側の第2タイロッ ド36が前方へ引っ張られて、両側のナックルアーム17や よひ18がスイングアーム」0.11および12.13との枢支点B、 Cを支点として時計方向に回転し、前輪15セよび16が同 時に右側へ旋回する。なお、逆方向(左側)へハンドル パー5を回転する場合も、上記と同様の舷様によって、 前輪15および16は左側へ旋回する。

生た、定行時における前輪13又は16の上下動は、平行リンクを構成する上下。対のスイングアーム10,11をよび12,13先端部の上下動によって規制された状態で行われるので、前輪15又は16は軍体の前後方向(軍体中心向Nに平行な鉛直面上)で略鉛直方向に上下動する。そして、前輪15又は16が上下動する際の衝撃は、歴架ユーット21又は22の停頼作用によって緩衝されることになる。

思に、走行時における前輪15又は16に作用する路面からの衝撃や前輪15又は16の振動は、前配第2換船軸6で吸収され、第1換船軸2上端のハンドルバー5に作用することが少ない。

#### (発明の効果)

上記のように構成したこの発明の二輪車の前輪操航装置によれば、下記の効果を奏する。

- (1) 軍体中心面に直交する枢軸により上下一対のスイングアーム基端部をそれぞれ上下方向に揺動自在に枢籍したので、前輪が上下動する際、スイングアーム先場部の前輪支持位置が軍体の前後方向(車体中心面に平行な鉛直面)に沿って上下し、前輪はそのスイングアーム先端部の上下動に追随するので、トレッドやキャンバーが変化せずほぼ一定に保たれる。
- (2) 前記フレームにそれぞれ略鉛面方向に回動目在に支承した、上端にハンドルバーを有する第1撮解軸はよび第2録離軸を介して、前二輪を操能するようにしたので、機能系統を構成するタイロッドやオンセットレバ

- などの各部材を直杆状や直板状の単純な形状で形成で き、製造が容易になる。また、操舵系統が第1操舵軸と 第2.提前軸の2.箇所でフレームに支承されるので、構造 的に強度も高くなる。

(3) 前記(2)の構成によって、前輪に作用する路 面からの反力や正行時の前輪の振動などの大部分が第2. 操舵軸で吸収され、ハンドルバーには作用しばくくな る。

(1) スイングアームのフレーム板支点を削二輪の前 方に設けたことにより、前二輪の直後方にエンジンなど。10 ム、15,16……前輪、17,18……ナックルアーム。31,32, を搭載できるスペースを確保でき、設計の自由度が増 す。

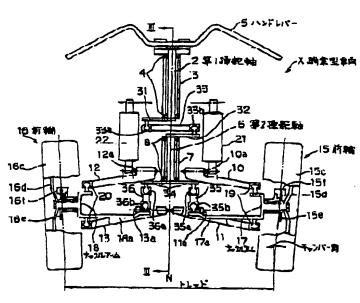
\*(5) 定行時に前輪が上下動しても、その上下動に伴 ってナックルアームの中間部が第2タイロッドで押され たり或は引っ張られたりすることがない。

## 【図面の簡単な説明】

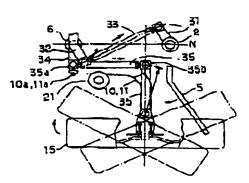
第1回はこの発明の実施例を示す騎乗型車両の一部を省 略した前方視図、第2回は第1回の一部上方視図、第3 図は第1図の111-111級矢視図である。

1……フレーム、2……第1操舵軸、5……ハンドルバ 一、6……第2掛舵軸、10,12,12,13……スイングアー 34……オコセットレバー、33,35,36……タイロッド。

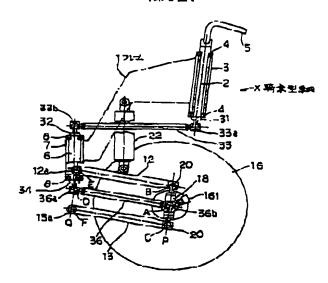
(第1図]



【第2図】



【第3図】



130 20

. . .